

ZDD - DAISY

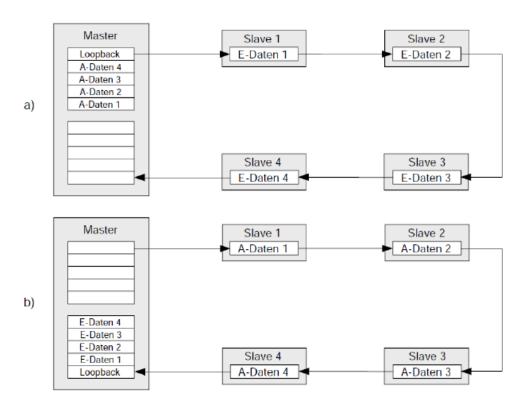
# UbiComp – Teil 7: Netzwerktechnik und industrielle Kommunikation IV

Prof. Dr.-Ing. Dorothea Schwung

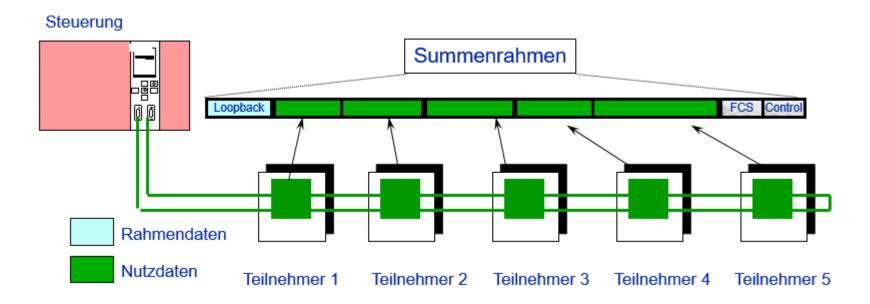
### Lernziele Teil 7

- 1. Sie verstehen das Konzept des Summenrahmenverfahrens.
- 2. Sie können das (slotted) ALOHA Verfahren erklären.
- 3. Sie kennen die Unterschiede zwischen CSMA/CD und CSMA/CA.
- 4. Sie kennen typische Vertreter zufälliger Buszugriffsverfahren.

#### Summenrahmenverfahren



#### Summenrahmenverfahren



#### Summenrahmenverfahren

- **Spezielles Master-Slave-Verfahren** (nur Interbus)
  - Ringförmiger Bus
  - Verteiltes Schieberegister

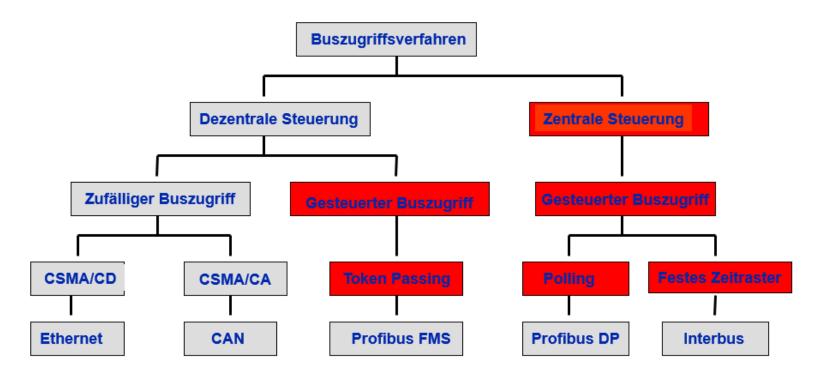
#### Vorteile

- Schnell, effizient, wenig Overhead
- Datenkonsistenz
- definierte Umlaufzeit (abhängig von Anzahl Teilnehmer)

#### **Nachteile**

- Wenn der Master ausfällt oder der Ring unterbrochen ist, dann steht der gesamte Bus
- Rekonfiguration, wenn neue Teilnehmer dazukommen
- Keine Slave-zu-Slave Kommunikation möglich
- Feste Struktur

Übersicht der Verfahren



#### Zufälliger Buszugriff → MAC

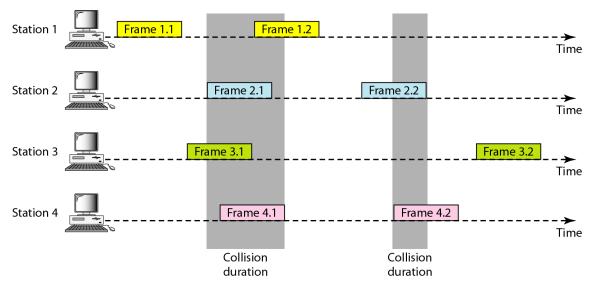
- Es gibt keinen zentralen Arbiter mehr!
  - Buszugriff erfolgt dezentral und bedarfsorientiert:
    - Jeder Teilnehmer sendet bei Bedarf
      - Multi-Master-System
      - Dezentraler Aufbau, kein herausgehobener Master
      - CSMA: Carrier Sense Multiple Access
      - Jeder Teilnehmer horcht, ob der Bus frei ist. Dann wird gesendet.
      - Problem: Es kann zu Kollisionen kommen, wenn mehrere Teilnehmer gleichzeitig senden
      - Verschiedene Verfahren mit Kollisionen umzugehen

Zufälliger Buszugriff → ALOHA



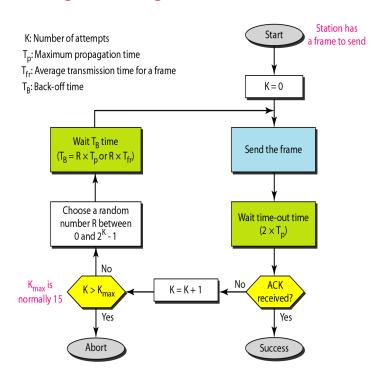
- Jeder Teilnehmer sendet sobald etwas zu senden vorliegt!
  - → Möglichkeit für Kollisionen auf dem Medium!
- Kollisionen werden erkannt über fehlendes ACK!
  - z.B. Time-Out
  - → Frame muss erneut gesendet werden!

### Zufälliger Buszugriff → ALOHA



- Jede Kollision wird durch das gleichzeitige senden von mindestens zwei Stationen verursacht. Wenn nun alle beteiligten Stationen nach Auflösung der Kollisionen erneut senden wollen tritt die Kollision direkt wieder auf!!!!
  - → Wie kann dies gelöst werden?

### Zufälliger Buszugriff → ALOHA



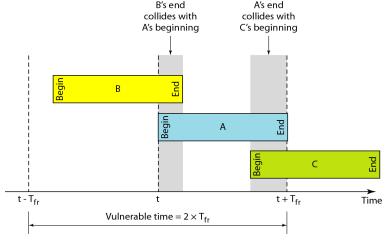
- Beim ursprünglichen (pure) ALOHA benutzt jede Station eine zufällige Zeit bis erneut gesendet wird (Backoff-Time)!
- Hierbei kann die Backoff-Zeit z.B. in Abhängigkeit der Sendeversuche K wie folgt bestimmt werden:

•
$$T_b = R^* T_p \text{ or } R^* T_{fr}$$
  
mit R = 0 to 2^K-1.

(länger wartende Station erhalten statistisch eine höhere Wahrscheinlichkeit für den Medienzugriff!)

 Ist eine maximale Anzahl an Versuchen verbraucht wird der Sendevorgang abgebrochen!





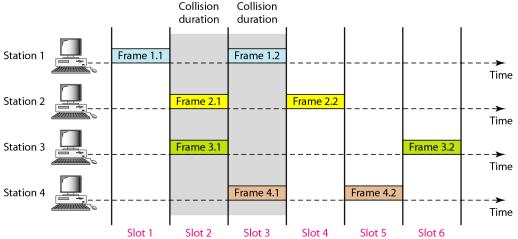
- Station A sendet einen Frame zum Zeitpunkt t und Station B sendet einen Frame irgendwo in der Zeit zwischen t-T<sub>fr</sub> und t → KOLLISION!
- Sendet eine Station C eine Nachricht in der Zeit zwischen t und t+T<sub>fr</sub> → Ebenfalls KOLLISION!
   Keine Station sollte also in der Zeit von t-T<sub>fr</sub> bis t+T<sub>fr</sub> senden!!!

Telegramme sind für eine Zeit von 2\*Tfr verwundbar!

Mit diesem Verfahren lässt sich ein Durchsatz von nur 18% der maximalen Datenrate erzielen.

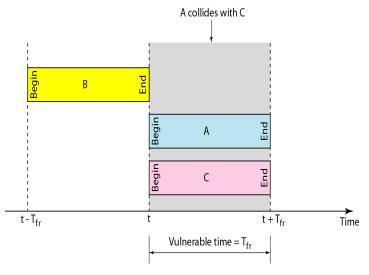
Zufälliger Buszugriff → Slotted-ALOHA

➤ Verbesserung



Zeit ist aufgeteilt in verschiedene Slots der Länge T<sub>fr</sub>
 Jede Station darf nur mit dem Sendevorgang beginnen wenn ein neuer Slot beginnt!
 →Kollisionen können nur noch beim Start einer Übertragung auftreten!

Zufälliger Buszugriff → Slotted-ALOHA

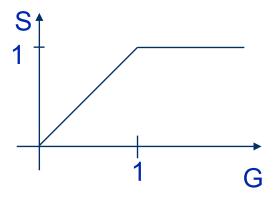


Telegramme sind für eine Zeit von T<sub>fr</sub> verwundbar!

Mit diesem Verfahren lässt sich ein Durchsatz von nur 37% der maximalen Datenrate erzielen.

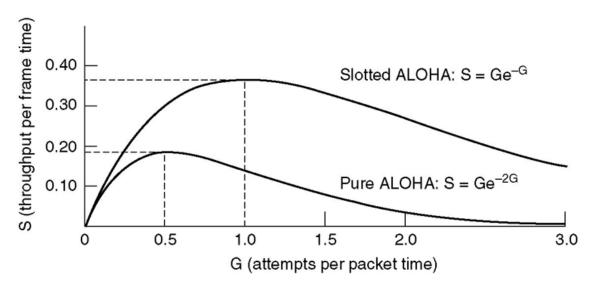
### Zufälliger Buszugriff → ALOHA

- Vorgegebene Last G
  - Anzahl der Pakete pro Zeiteinheit, welche das Protokoll bearbeiten soll
  - Mehr als ein Paket pro Zeiteinheit: Überlast
- Ideales Protokoll
  - Durchsatz S entspricht vorgegebener Last G solange G<1</li>
  - Durchsatz S = 1 sobald G>1



### Zufälliger Buszugriff → ALOHA

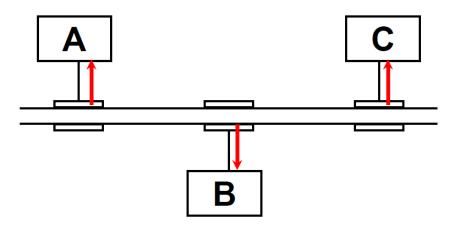
Für (slotted) ALOHA ist geschlossene Darstellung in Abhängigkeit von G möglich



- Kein gutes Protokoll
  - Durchsatz bricht zusammen, wenn die Last zunimmt

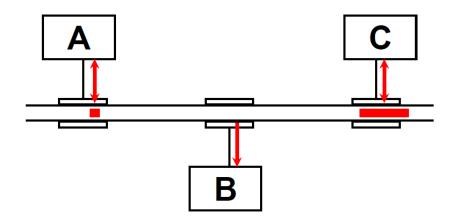
#### Zufälliger Buszugriff → CSMA

- > Carrier Sense Multiple Access
  - 1. Jede Station überwacht das Medium ("carrier sensing, listen before talking").
     Sicherheitsproblematik: "Jeder hört mit"
  - 2. Ist das Medium belegt, so wird es überwacht, bis es frei ist, und dann wird mit der Übertragung begonnen.



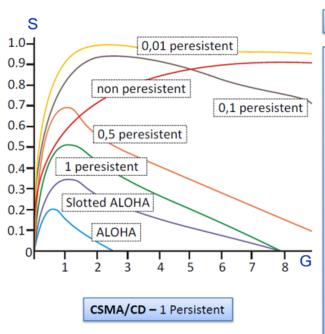
#### Zufälliger Buszugriff → CSMA

- Carrier Sense Multiple Access
  - 3. Ist das Medium frei, kann mit der Übertragung begonnen werden.



#### Zufälliger Buszugriff → CSMA

Vielfach-Zugriffsverfahren: CSMA ("listen before talk,")



Wiederholungsstrategien bei belegtem Medium

non-persistent

Station wartet zufällig berechnete Zeitspanne ("backoff time") und startet dann neuen Übertragungsversuch.

• 1-persistent

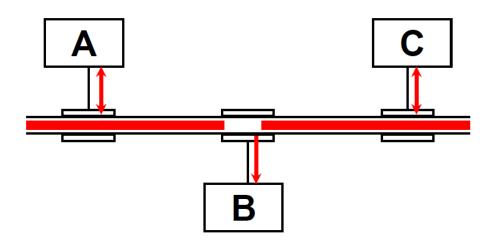
Station hört Medium ab und startet eigene Übertragung sofort nach Abschluss der laufenden Übertragung (Sendewahrscheinlichkeit = 1)

 p-persistent (0 
 Station h\u00f6rt Medium ab. Nach Ende der laufenden \u00fcbertragung sendet sie ihre \u00dc

laufenden Übertragung sendet sie ihre Daten mit einer vorher festgelegten Wahrscheinlichkeit p oder wartet mit Wahrscheinlichkeit 1-p eine festgelegte Zeitspanne.

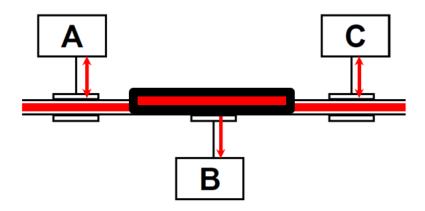
#### Zufälliger Buszugriff → CSMA

- Carrier Sense Multiple Access
  - 4. Während eine oder mehrere Station(en) sendet(n), wird das Medium weiter abgehört ("listen while talking").



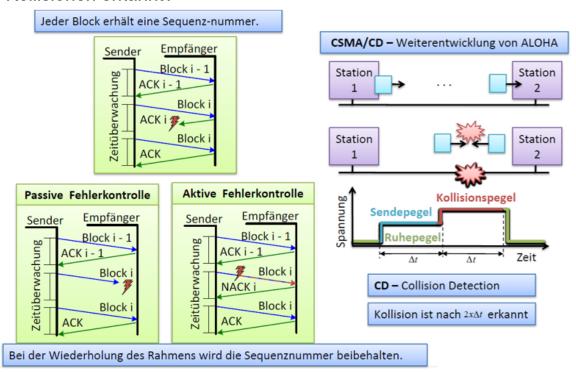
#### Zufälliger Buszugriff → CSMA/CD

- Carrier Sense Multiple Access → Collision Detection
  - Kollisionen werden erkannt



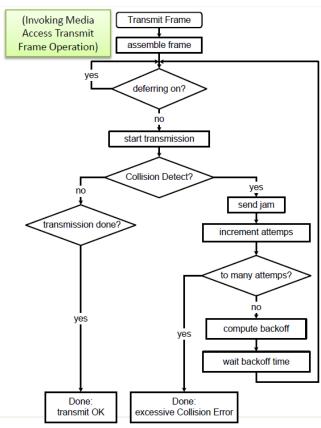
### Zufälliger Buszugriff → CSMA/CD

Wie werden Kollisionen erkannt?



**Zufälliger Buszugriff** → CSMA/CD

Statemachine



Prof. Dr.-Ing. Schwung, UbiComp- Teil 7

#### Zufälliger Buszugriff → CSMA/CD

- CD: Collision Detection (Kollisionserkennung)
  - Neues Aufsetzen nach einer zufällig gewählten Zeit
  - Ethernet IEEE 802.3
  - min. Telegrammlänge 72 Bytes (mit 46 Datenbytes)

#### Vorteile

- Viele Teilnehmer, die nur bei Bedarf Daten übertragen
- Neuer Teilnehmer erfordert keine Umkonfiguration

#### Nachteile

- Je mehr Telegramme, desto mehr Kollisionen: weniger effizient
- Nicht echtzeitfähig: Man weiss nicht, wann das Telegramm eintrifft

Zufälliger Buszugriff → CSMA/CA

WARUM NUR KOLLISIONEN ERKENNEN?

→BESSER KOLLISIONEN VERMEIDEN!!!

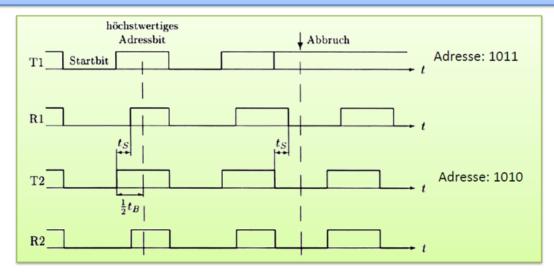
CSMA/CA → COLLISION AVOIDANCE

**GRUNDPRINZIP: PRIORISIERUNG!!!** 

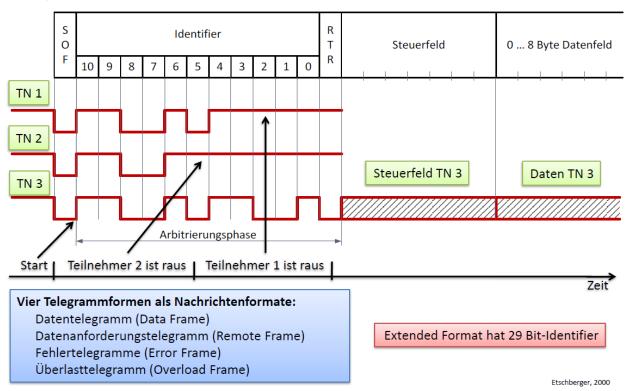
z.B. auf Basis der Adresse!

### Zufälliger Buszugriff → CSMA/CA

- Zustand binär 0 ist dominant (phys. Ankopplung RS 485) bei Kollision
- Adresse wirkt wie eine Priorität (kleinste Adresse)
- Eingesetzt beim CAN-Bus
- Ein Telegramm kommt immer durch -> keine Ausfallzeit
- Funktioniert nur, wenn Bits quasi zeitgleich auf dem Bus liegen (t<sub>B</sub>)



Zufälliger Buszugriff → CSMA/CA (Beispiel CAN-Bus)



#### Zufälliger Buszugriff → CSMA/CA

- CA: Collision Avoidance (Kollisionsvermeidung)
  - Nach dem Startbit wird eine Reihe von Adressbits gesendet
  - Eine dominante "0" setzt sich durch (hat eine höhere Priorität)
  - "Verlierer" bricht Übertragung ab, "Gewinner' kann senden
  - "Verlierer" versucht es später wieder

#### Vorteile

- Viele Teilnehmer, die nur bei Bedarf Daten übertragen
- Neuer Teilnehmer erfordert keine Umkonfiguration
- Konsistenz der Daten ist gewährleistet
- Echtzeitfähig und hoch effizient

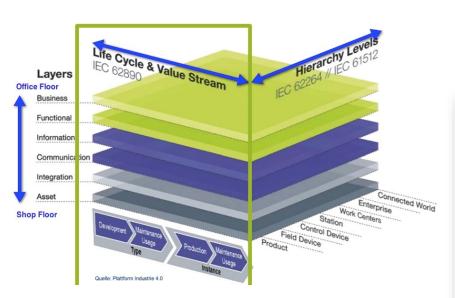
#### Nachteile

Übertragungsrate oder Länge begrenzt

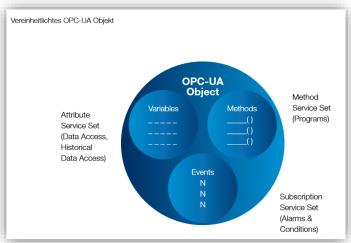
### Ausblick

### **Ethernet**

### **OPC-UA**



### **MQTT**





ZDD - DAISY

# UbiComp – Teil 7: Netzwerktechnik und industrielle Kommunikation IV

# Fragen?

Prof. Dr.-Ing. Dorothea Schwung